MANUAL DE OPERACIÓN

CONTROL DINÁMICO DE TRIMADO SERIES S

1913 PASCH 2013

ZIPWAKE

CHOOSE COMFORT. ENJOY PERFORMANCE.

Declaración de Responsabilidad

Zipwake rechaza toda responsabilidad en costes derivados por: transporte, remolque, botadura, mano de obra, cese de actividad o cualquier otro daño indirecto cuando se usa este producto. Zipwake no asume responsabilidad por el daño causado por uso indebido, instalaciones indebidas, modificaciones a nuestros productos o por reclamaciones por pérdidas de beneficios de un tercero.

Marca registrada

Zipwake es una marca registrada de Prezip Technology AB Sweden. El resto de nombres, compañias o referencias utilizadas en este manual son exclusivamente propiedad de sus respectivos dueños.

Aviso de patentes

Este producto está protegido por patentes, patentes de diseño, patentes pendientes y patentes de diseño pendientes.

Declaración de conformidad

Este producto se ajusta a las siguientes normas en cuanto a regulaciones de compatibilidad electromagnética EMC y normativa para entorno marino.

CE	EN 60945
FCC	CFR 47, Part 15, Subpart B
DNV	Std No. 2.4
IACS	E10
GL	GL VI 7.2

Para garantizar que las normas EMC no se vean comprometidas, es preciso realizar una correcta instalación según los manuales suministrados por Zipwake.
Este producto se ajusta a las prácticas de instalación recomendadass ABYC: E-11:AC y DC sistemas eléctricos para barcos y H-27: Pasacascos, tomas de fondo e imbornales.

Documentación y especificaciones técnicas

En este documento se recogen las mejores prácticas de instalación, siendo correcto en el momento de imprimirse. A pesar de ello, Zipwake no se responsabiliza de errores que pueda contener. Nuestra política de continua mejora permite que se realicen cambios sin aviso previo para la mejora del mismo. Por lo tanto, Zipwake no acepta responsabilidades debidas a las diferencias del producto y este documento.

Declaración de responsabilidad de impresión

Usted puede imprimir este manual para su propio uso. Este manual no se puede vender a terceras partes o utilizarlo con fines comerciales.

Reciclado del producto

Estos equipos cumplen con la directiva WEEE de deshecho.

The Waste Electrical and Electronic Equipment (WEEE)

Alguno de los componentes del equipo no son aplicables a esta directiva. Por favor, deshágase de ellos responsablemente.

Registro de producto

Puede registrar su producto online en:
www.zipwake.com/register
El registrarse le permite acceder a actualizaciones de software, etc.

MANUAL DE OPERACIÓN
CONTROL DINÁMICO DE TRIMADO
SERIES S

Part number: 2011298
Release: R1A, April 2015
Language: Spanish

Copyright © 2015 Zipwake AB, Sweden. Todos los derechos reservados

TABLA DE CONTENIDO

1 INFORMACIÓN RELEVANTE 4
1.1 LECTURA DEL MANUAL DE OPERACIÓN
1.2 INSTRUCCIONES GENERALES DE SEGURIDAD
1.3 CONSIDERACIONES ESPECIALES DE OPERACIÓN

2 VISIÓN GLOBAL 5

3 INSTALACIÓN 6
3.1 CONECTANDO UN GPS NMEA 2000
3.2 CONECTANDO UN GPS EXTERNO
3.3 CONEXIÓN CON LLAVE DE CONTACTO

4 VISTA GENERAL DEL PANEL DE CONTROL 7
4.1 FUNCIONES BÁSICAS DEL PANEL DE CONTROL
4.2 NAVEGACIÓN EN EL MENÚ Y FUNCIONES PRINCIPALES
4.3 PANTALLA PRINCIPAL
4.4 RULETA DE CONTROL DE VELOCIDAD PROGRESIVA

5 INICIO DEL SISTEMA 9
5.1 CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA
5.2 COMPROBACIÓN DE LA SEÑAL DE GPS
5.3 REINICIO DEL ÁNGULO DEL CABECEO Y BALANCE

6 CONTROL DE INCLINACIÓN MANUAL 12
6.1 CABECEO Y BALANCE MANUAL
6.2 CONTROL DE DIRECCIÓN MANUAL

7 CONTROL AUTOMÁTICO DE TRIMADO 13
7.1 TRIMADO AUTOMÁTICO
7.2 DESACTIVACIÓN DEL CONTROL DE TRIMADO
7.3 CONFIGURACIÓN MANUAL DE LA CURVA DE CABECEO AUTOMÁTICA

8 CONTROL AUTOMÁTICO DE BALANCE 15
8.1 BALANCE AUTOMÁTICO
8.2 GRADO DE BALANCEO AUTOMÁTICO

9 INICIO DEL SISTEMA 16

10 APAGADO DEL SISTEMA 16
10.1 APAGADO DEL SISTEMA CON UN ÚNICO PANEL
10.2 APAGADO DEL SISTEMA CON MÚLTIPLES PANELES
10.3 INSTALACIÓN DE LA LLAVE DE CONTACTO

11 CONFIGURACIÓN DE PANTALLA 17

12 CONFIGURACIÓN AVANZADA 18
12.1 REINICIO A VALORES DE FÁBRICA
12.2 IMPORTAR/EXPORTAR CONFIGURACIÓN

13 SOLUCIÓN DE PROBLEMAS 20
13.1 INFORMACIÓN DE PROBLEMAS DEL SISTEMA
13.2 AVISO DE NIVEL DE BATERÍA
13.3 MEDIDAS DE SOLUCIÓN DE PROBLEMAS
13.4 OTROS PROBLEMAS

14 MANTENIMIENTO 22
14.1 BOTADURA
14.2 VARADA

15 ACTUALIZACIÓN DEL SISTEMA 23

1 INFORMACIÓN IMPORTANTE

1.1 LECTURA DEL MANUAL DE OPERACIÓN

Asegúrese de que lee y comprende este manual de usuario antes de la utilización del sistema de control dinámico de trimado. Si usted tiene problemas para comprender cualquier parte de este manual, por favor, contacte con su distribuidor.

⚠ IMPORTANTE La información marcada como IMPORTANTE, puede resultar en fallos o daños del sistema si es ignorada

⚠ADVERTENCIA La información marcada como ADVERTENCIA, puede resltar en daños personales si es ignorada

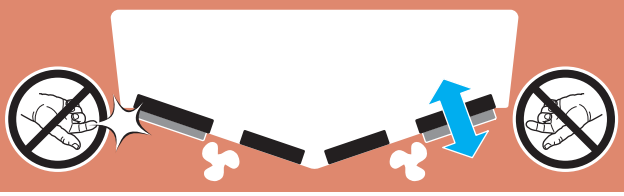
¡NOTA!
La información marcada como ¡NOTA! se refiere a información importante relacionada con el sistema de control dinámico de trimado.

1.2 INSTRUCCIONES GENERALES DE SEGURIDAD

El sistema de control dinámico de trimado es un accesorio que ofrece una navegación más confortable, mejor rendimiento en cuanto a prestaciones del barco y reducción del consumo de combustible. Mantenga presente que bajo ninguna circunstancia, reduce la responsabilidad del patrón en el manejo del barco de un modo responsable.
Dedique tiempo a familiarizarse con el sistema y sus funciones en condiciones de navegación favorables antes de utilizar el sistema en condiciones más adversas.

⚠ADVERTENCIA El sistema de control dinámico de trimado puede afectar a la capacidad de permanecer en la trayectoria de navegación. Preste siempre atención a la dirección del barco.

⚠ADVERTENCIA Nunca intente forzar manualmente la parte móvil del interceptor. Preste atención con los bordes afilados cuando esté cerca de los interceptores. Apague el sistema cuando el barco esté amarrado, anclado o izado fuera del agua.



1.3 NOTAS ESPECIALES DE OPERACIÓN

⚠IMPORTANTE El control dinámico de trimado debe ser el principal sistema que controle la navegación del barco. Si la embarcación está provisto de un fueraborda o de un sistema de propulsión de cola, sus respectivos sistemas de trimado, deben de colocarse a cero. Excepto a altas velocidades o si el control automático complementa el control de trimado de los interceptores cuando sea necesario.

2 VISIÓN GLOBAL

El sistema de control dinámico de trimado incorpora .interceptores avanzados de rápida respuesta. El sistema es completamente automático y mejora significativamente el rendimiento, consumo, confort y seguridad durante la navegación

PRINCIPALES CARACTERÍSTICAS

CONTROL AUTOMÁTICO DE TRIMADO

El sistema ajustará automáticamente el ángulo de trimado de su barco, minimizando la resistencia a las olas y obteniendo las mejores prestaciones y confort a todas las velocidades (capítulo 7)

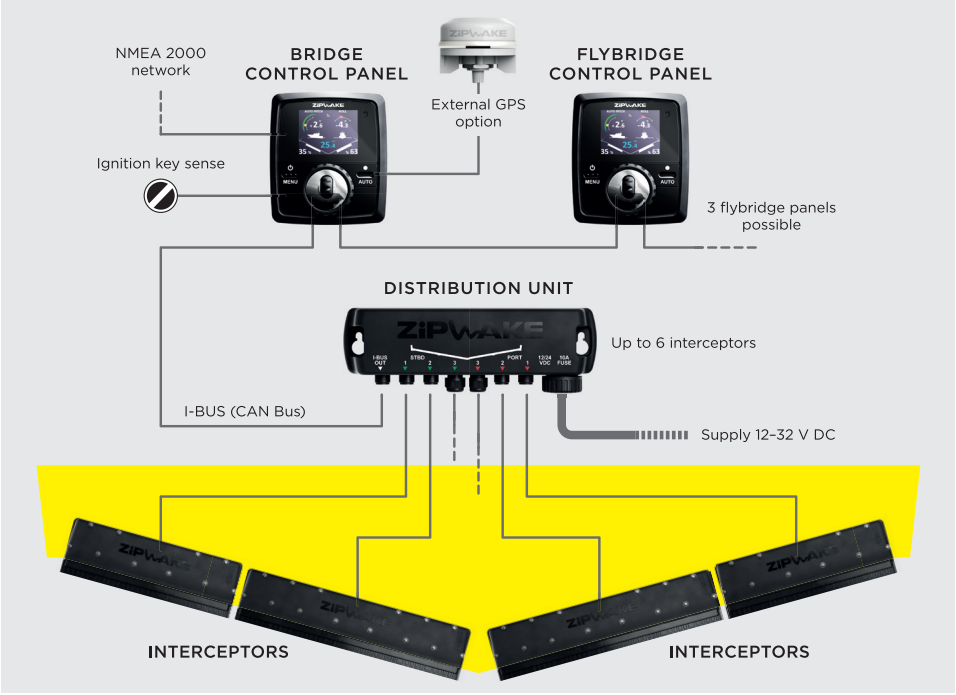
CONTROL AUTOMÁTICO DE BALANCE

Gracias al constante trabajo de los interceptores, el sistema eliminará automáticamente el balance del barco, manteníendolo siempre adrizado. (capítulo 8)

CONTROL MANUAL DEL SISTEMA

Las prestaciones del barco (capítulo 6.1) se pueden alterar manualmente por medio de los controles del panel.
La ruleta de control de trimado ajusta manualmente el ángulo del cabeceo, mientras que la rueda de control de balance actúa sobre el nivel de escora del barco. En el modo de dirección (capítulo 6.2) la rueda de balance controla a su vez el ángulo de dirección del barco.

COMPONENTES DEL SISTEMA



3 INSTALACIÓN

Siga los pasos en el manual de instalación para el correcto montaje y conexión de los interceptores, unidad de distribución, panel de control y antena GPS externa.

3.1 Conexión de un GPS NMEA 2000

⚠IMPORTANTE Cuando no se detecta señal de GPS, las funciones automáticas de control permanecen desactivadas.

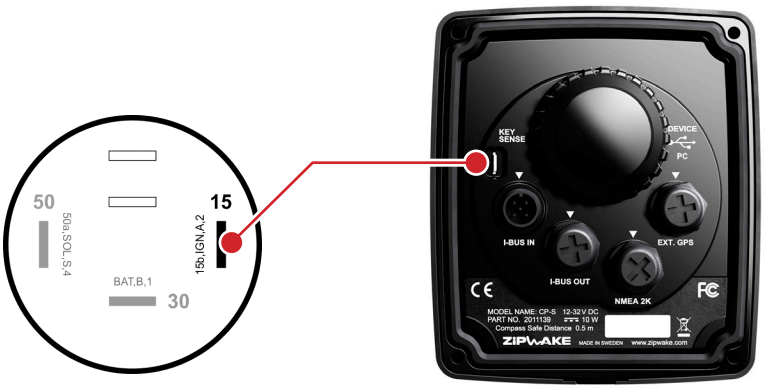
Cada panel de control lleva incorporado una antena de GPS, siendo posible la conexión con redes NMEA 2000 que dispongan de esta señal (ejemplo: plotter o piloto automático). El sistema utilizará automáticamente la señal con mejor recepción. Diríjase al diagrama de instalación para obtener información de como conectarse a una red NMEA2000.

3.2 CONECTANDO UN GPS EXTERNO

Cuando únicamente haya un puesto de mando, se encuentre cubierta y no haya otras fuentes de GPS accesibles, una antena externa de GPS de Zipwake (part no. 2011240) puede ser instalada.
Diríjase al diagrama de instalación para como conectar una antena externa de GPS.

3.3 CONEXIÓN CON LLAVE DE CONTACTO

Conectando la señal de la llave de contacto, al terminal trasero del panel de control, permite que el sistema arranque automáticamente cuando se arranca/apaga el motor.
Diríjase al diagrama de instalación.



¡NOTA!
Si existen múltiples paneles de control (ej. flybridge) conecte la señal de contacto del mismo modo en todos los paneles.

4 VISTA GENERAL DEL PANEL DE CONTROL

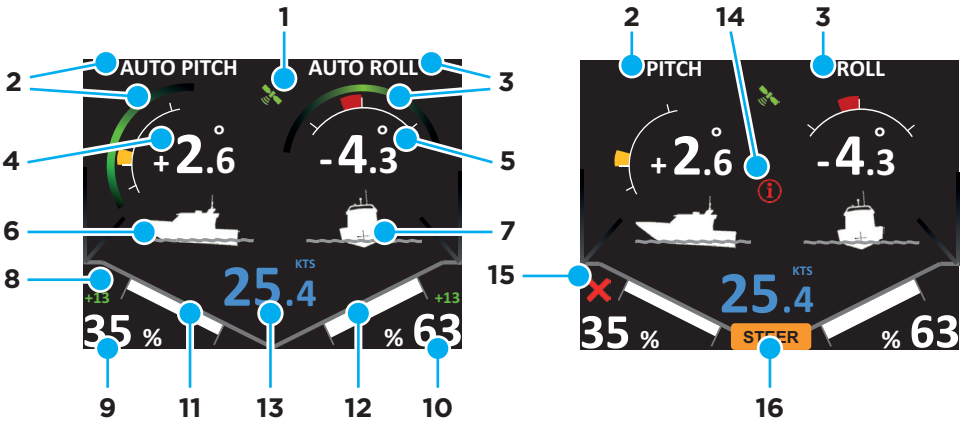
4.1 FUNCIONES BÁSICAS DEL PANEL DE CONTROL

1	**Pantalla** Pantalla a color de 2.4" TFT 320x240 píxeles visible a la luz directa del sol
2	Sensor de luminosidad La pantalla dispone de un sensor incorporado que ajusta el brillo y cambia el modo diurno/nocturno en función de la luminosidad, cuando la función se encuentra en modo AUTO,
3	**Botón de Encendido/MENU** Mantenga pulsado para apagar/encender
4	**Botón AUTO** - Para activar/desactivar la función automática de trimado mantenga presionado el botón AUTO. Para activar/desactivar la función automática de balance pulse brevemente el botón AUTO
5	**Rueda de ajuste de balance** Gire la rueda para el control manual de balance. Gire para ajustar el nivel de balance en modo automático. Gire para dirigir el barco en la función de dirección. Presione la rueda para controles especiales tales como los ajustes de control de trimado y activado de control de dirección.
6	**Ruleta de ajuste de trimado** Gire la ruleta para ajustar el control manual de trimado.

4.2 NAVEGACIÓN EN EL MENÚ Y FUNCIONES PRINCIPALES

3	Botón Encendido/MENU Presione para acceder al menú, pulsación leve para retroceder o cancelar.
4	Botón AUTO Pulse levemente para ACEPTAR/SIGUIENTE/SELECCIÓN/REINICIAR/EDITAR/GUARDAR/INICIO/FINALIZAR. Además de todas las opciones aparecen en ventanas emergentes.
5	**Rueda de ajuste de balance** Gire la rueda en el menu elegido. Gire la rueda para ajustar los valores del menú. Utilice la rueda para seleccionar la velocidad deseada, cuando edite manualmente la curva de control de trimado automático.
6	**Ruleta de ajuste de trimado** Gire la ruleta para moverse entre columnas. Para ajustas los valores, gire la ruleta. Utilice la ruleta para ajustar la extensión desplegada del interceptor para cada velocidad en la función automática control de trimado.

4.3 PANTALLA PRINCIPAL



1	**Estado del GPS:** Verde - GPS OK Amarillo - Buscando señal GPS Rojo - Sin conexión GPS
2	**Control automático de trimado y curva verde:** Indica que el control automático de trimado se encuentra activado. PITCH: indica control manual de trimado activado y desactivación del modo automático.
3	**Control automático de balance y curva verde**: Indica que el control automático de balance se encuentra activado. ROLL: indica control manual de balance activado y desactivación del modo automático.
4	**Ángulo de cabeceo:** Inclinación indicada en grados.
5	**Ángulo de balance:** Inclinación indicada en grados
6	**Indicador del cabeceo:** Muestra visualmente el cabeceo de la embarcación.
7	**Indicador del balance**: Muestra visualmente el balance de la embarcación.
8	**Pitch Offset:** Indica la ganacia entre el modo manual y automático.
9	**Despligue de interceptor de babor**: Indica el porcentaje de despliegue del interceptor de babor
10	**Despliegue del interceptor de estribor:** Indica el porcentaje de despliegue del interceptor de estribor
11	**Indicador interceptor babor:** Muestra visualmente el despliegue del interceptor de babor
12	**Indicador interceptor estribor:** Muestra visualmente el despliege del interceptor de estribor
13	**Velocidad:** Velocidad de GPS Sin señal GPS la velocidad no se muestra.
14	**Error de información:** Indica un error de sistema, compruebe el menu de información del sistema
15	**Error de interceptor:** Indica un error del interceptor, compruebe el menú de información del sistema.
16	**STEER:** Indica que el modo de dirección se encuentra activado

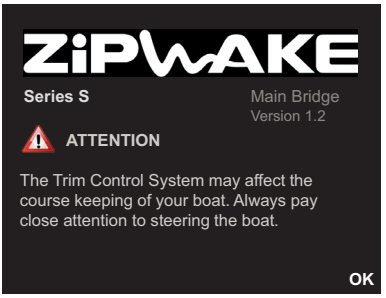
4.4 RULETA DE CONTROL DE VELOCIDAD PROGRESIVA

Las ruletas de control de trimado y balance son progresivas. Un único "tick" en las ruletas despliega el interceptor en un 1%. Cuanto más rápido se giren las ruletas, más rápido se despliegan los interceptores, siempre en función de la velocidad de la embarcación.

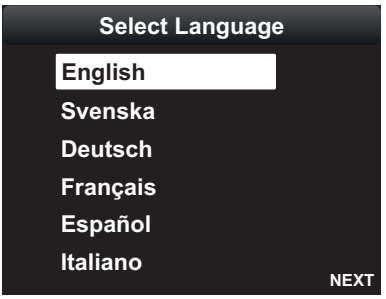
5 INICIO DEL SISTEMA

5.1 CONFIGURACIÓN DEL SISTEMA

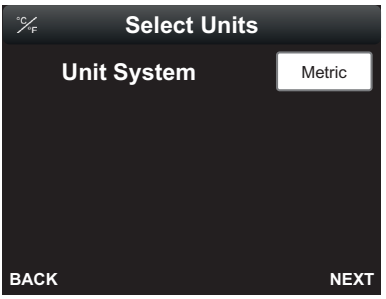
1. Mantenga presionado el botón de Encendido hasta que aparezca el logo de Zipwake en la pantalla.
2. Lea la advertencia y presione OK o espere 7 segundos para avanzar de pantalla.


ZIPWAKE
Series S
Main Bridge
Version 1.2
ATTENTION
The Trim Control System may affect the course keeping of your boat. Always pay close attention to steering the boat.
OK

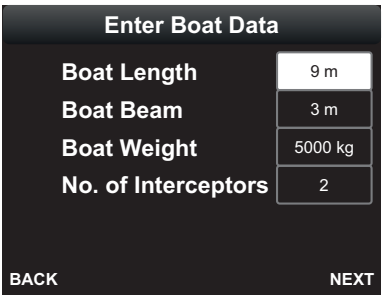
3. Elija el idioma y pulse siguiente.



4. Elija unidades y pulse siguiente.
   Metrico: Kilogramos y metros
   Imperial: Libras y pies

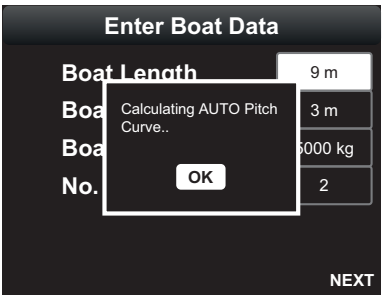


5. Introduzca la eslora del barco y pulse siguiente.
6. Introduzca la manga del barco y pulse siguiente
7. Introduzca el desplzamiento del barco y pulse siguiente
8. Introduzca el número de interceptores y pulse siguiente



¡NOTA!
En caso de instalar un interceptor en la crujía de la embarcación, el número de interceptores será impar. El interceptor montado en el centro, solamente reaccionará a las ordenes de cabeceo. Diríjase al manual de instalación para informacion sobre como conectar un interceptor central a la unidad de distribución.

9. El sistema ahora calcula la curva de trimado automática en función a los parametros introducidos para cada velocidad cuando el control automático de trimado (capítulo 7) está activado. Presione OK o espere hasta que la ventana emergente desaparezca.



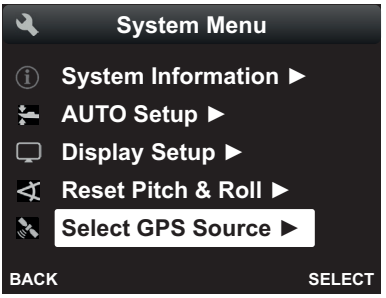
¡NOTA!
Se pueden reiniciar los valores de fábrica (capítulo 12.1)

¡IMPORTANTE Asegúrese de que los datos de la embarcación introducidos son correctos, para que el sistema funcione adecuadamente.

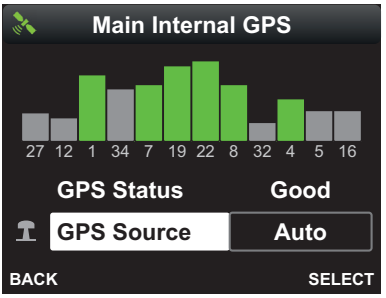
5.2 COMPROBACIÓN SEÑAL DE GPS

¡IMPORTANTE El sistema puede tardar varios minutos en recibir una señal de GPS durante la primera instalación.

1. Pulse el botón MENU
2. Seleccione señal de GPS



3. La fuente de GPS viene en automático por defecto. El sistema seleccionará la señal con mejor recepción y la mostrará en la cabecera de la pantalla.
4. La señal del GPS debe de ser buena o excelente, de no ser así diríjase al capítulo 13



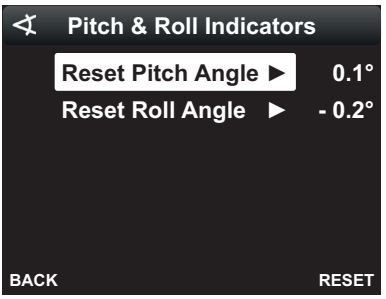
5.3 REINICIO DEL ÁNGULO DE CABECEO Y BALANCE

⚠MPORTANTE

Cuando iniciemos el sistema por primera vez, los ángulos de cabeceo y balance, deben de reiniciarse para un ajuste automático del sistema para su correcto funcionamiento.

1. Pulse el botón MENU
2. Seleccione Reiniciar Cabeceo y Balance

3. Seleccione Reiniciar Ángulo de Cabeceo y pulse RESET. Pulse Sí en la ventana emergente para confirmar.
4. Seleccione Reiniciar Ángulo de Balance y pulse RESET. Pulse Sí en la ventana emergente para confirmar.



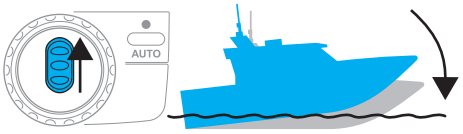
¡NOTA!
Los ángulos de cabeceo y balance deberían de ser ahora 0.0º.

6 CONTROL DE INCLINACIÓN MANUAL

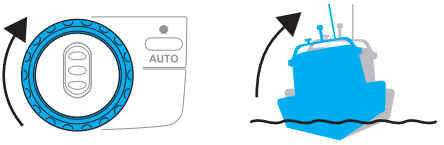
6.1 CABECEO Y BALANCE MANUAL

En modo manual la inclinación del barco puede controlarse utilizando las ruletas. La Ruleta de trimado controla el cabeceo y la rueda controla el balance.

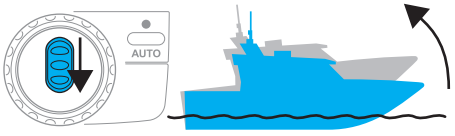
Proa abajo
Mueva la ruleta de trimado hacia arriba



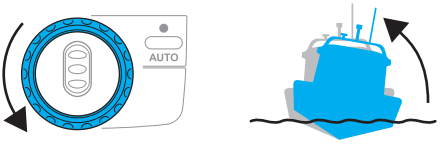
Correción de balance de babor
Gire la ruleta en sentido horario



Proa arriba
Mueva la ruleta de trimado hacia abajo



Corección de balance de estribor
Gire la ruleta en sentido anti-horario

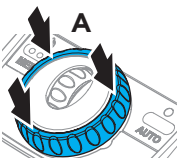


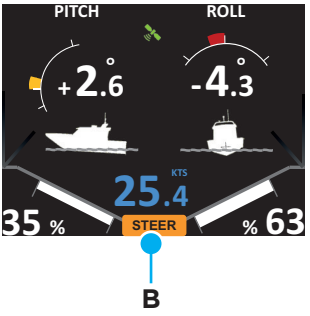
6.2 CONTROL DE DIRECCIÓN

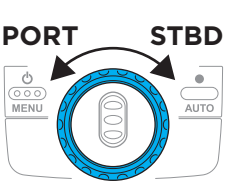
Cuando el control de dirección se encuentre activado, la rueda de balance actúa como un timón que controla la dirección del barco.

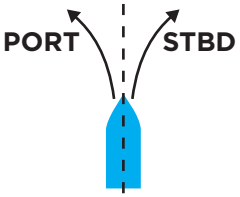
⚠MPORTANTE El modo dirección solo debe de utilizarse para hacer correciones ligeras del rumbo y en navegación con buena mar. El control de dirección permanece desactivado cuando el control de balance automático está activado (capítulo 8).

1. Para activar el modo dirección mantenga pulsado la rueda de balance hasta que aparezca la palabra STEER. (B)
2. Gire la rueda en sentido horario para maniobrar hacia estribor. (STBD)
3. Gire la rueda en sentido anti-horario para maniobrar hacia babor. (PORT)
4. Para desactivar el modo de dirección, mantenga presionada la rueda de balance (A) hasta que la palabra STEER (B) desaparezca de la pantalla.





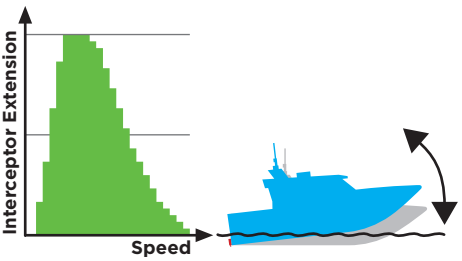




7 CONTROL AUTOMÁTICO DE TRIMADO

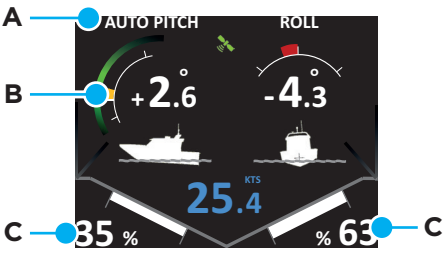
7.1 TRIMADO AUTOMÁTICO

Con el control automático de trimado activado, el sistema ajustará el cabeceo del barco durante la navegación, minimizando la resistencia a las olas y optimizando las prestaciones y confort de navegación en todas las velocidades.
La curva de control automático de trimado, indica al sistema cuanto deben de extenderse los interceptores para cada velocidad.



⚠MPORTANTE El control automático de trimado permanece apagado cuando no existe señal de GPS disponible o cuando hay un fallo del sistema. En este caso se muestra un mensaje de error en la cabecera de la pantalla.

1. Para activar el control automático de trimado, mantenga pulsado el botón AUTO hasta que el mensaje de AUTO PITCH (A) y la curva verde (B) aparezcan en la pantalla.
2. Para desactivar el control automático de trimado, mantenga pulsado el botón AUTO hasta que el mensaje de AUTO PITCH (A) y la curva verde (B) desaparezca de la pantalla

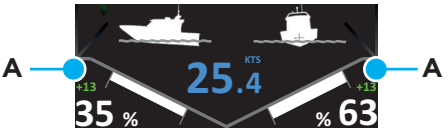


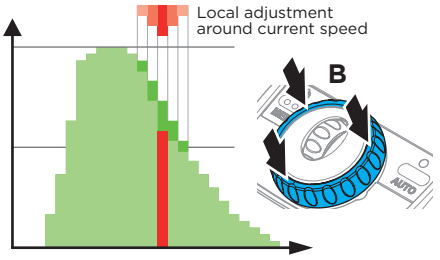
¡NOTA!
El porcentaje de despliegue del interceptor (C) se muestra en las esquinas inferiores de la pantalla.

7.2 DESACTIVACIÓN DEL CONTROL DE TRIMADO

Incluso con el control automático de trimado activado, usted puede manualmente modificarlo en función de las condiciones de la mar y desplazamiento de la embarcación.

1. Para bajar la proa, gire la ruleta de trimado hacia arriba para incrementar el ángulo de cabeceo (A). Para subir la proa, gire la ruleta de trimado hacia abajo (A)
2. Si los ajustes realizados manualmente mejoran el comportamiento del barco, pueden guardarse manteniendo pulsada la rueda de control de balance (B) hasta que ajustamos la curva de respuesta de trimado.





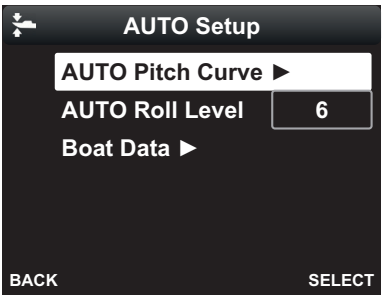
¡NOTA!
Guardando las mejoras en la curva de trimado a diferentes velocidades, es una forma rápida de optimizar las prestaciones de su barco para cada condicion de desplazamiento.
Las características de la curva se pueden ver y ajustar la página del menú capítulo 7.3.

7.3 CONFIGURACIÓN MANUAL DE LA CURVA DE CABECEO AUTOMÁTICA

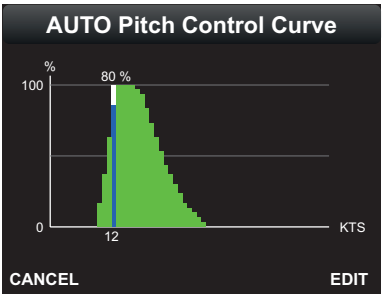
La curva automática de trimado, indica al sistema el porcentaje de extensión de los interceptores para cada velocidad. Cuando se inicia el sistema por primera vez (capítulo 5) Se aplica una curva predefinida en función de los datos de la embarcación previamente requeridos (eslora, manga y desplazamiento). La curva de auto trimado se puede ver y modificar en la página del menú.

1. Pulse el botón MENU
2. Seleccione AUTO SETUP

3. Seleccione AUTO PITCH CURVE



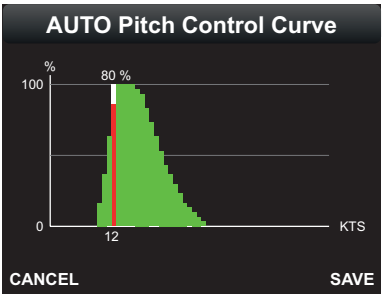
4. Pulse EDIT para editar la curva
5. Gire la rueda de balance para situarse en la velocidad deseada.



6. A Gire la ruleta de trimado hacía arriba para incrementar la extensión del interceptor y bajar la proa del barco

   B: Gire la ruleta de trimado hacia abajo para disminuir la extensión del interceptor y subir la proa del barco

7. Repita los pasos 5 y 6 si desea modificar más de un valor de la curva.
8. Pulse SAVE para guardar la curva.

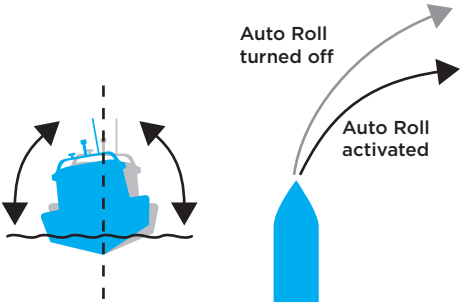


¡NOTA!
La curva automática original se reestablecera en caso de volver a los valores de fábrica (capítulo 12.1)

8 CONTROL AUTOMÁTICO DE BALANCE

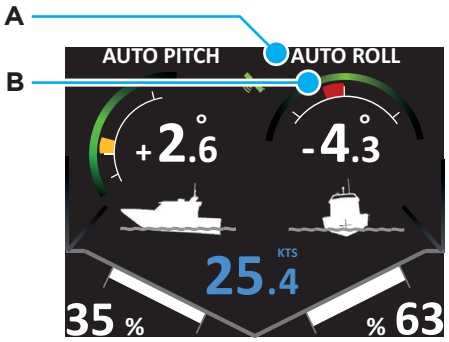
8.1 BALANCE AUTOMÁTICO

Con el control de balance automático activado, el sistema eliminará automáticamente, los ángulos de escora del barco. El sistema trabaja constantemente para mantener el barco a nivel o realizar giros precisos. Para barcos con tendencia a realizar fuertes escoras durante los giros, el sistema ayudará a realizar giros más precisos.



⚠MPORTANTE El sistema automático de balance se puede activar solamente si el sistema automático de trimado está activado. Y solamente funcione a velocidades superiores a 8 nudos. El sistema automático se desconecta cuando no existe señal de GPS.

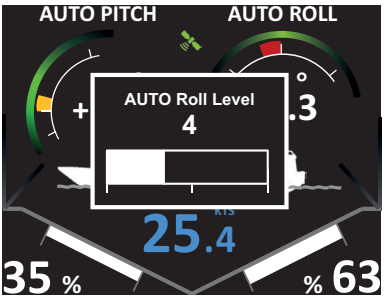
1. Activar control automático de trimado (capítulo 7).
2. Para activar el control automático de balance, mantenga pulsado el botón AUTO y en la pantalla aparecera AUTO ROLL (A) y la curva verde (B)
3. Para desactivar el control automático de balance, mantenga pulsado el botón AUTO, hasta que en la pantalla aparezca ROLL (A) y desaparezca la curva verde (B)



8.2 GRADO DE BALANCEO AUTOMÁTICO

Con el control de balance automático activado, la sensibilidad se puede ajustar del nivel 1 al 10. Aumente o disminuye el grado del nivel, dependiendo de las condiciones de la mar y desplazamiento del barco.

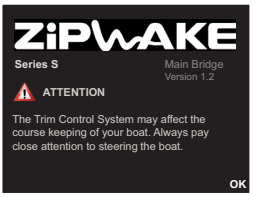
1. Gire la rueda de balance en sentido horario para aumentar el grado de balance. Gire la rueda en sentido anti-horario para disminiur el grado de balance.
2. El indicador del grado de balance aparece durante unos segundos y el grado se balance queda guardado.



¡NOTA!
Nivel de balance 5 equivale a una sensibilidad normal (por defecto). Pruebe diferentes niveles hasta conseguir el adecuado para su embarcación.
El grado se guarda automáticamente hasta que lo modifique.

9 INICIO DEL SISTEMA

1. Mantenga pulsado el boton de Encendido hasta que el logo de Zipwake aparezca en la pantalla
2. Lea el mensaje de advertencia y pulse OK o espere 7 segundos a que desaparezca el mensaje

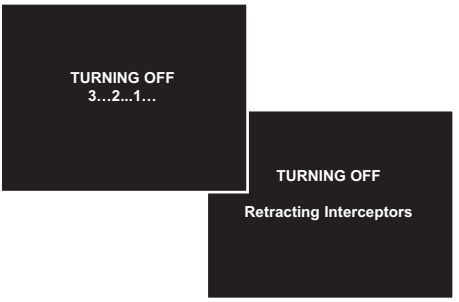

ZIPWAKE
Series S
Main Bridge
Version 1.2
ATTENTION
The Trim Control System may affect the course keeping of your boat. Always pay close attention to steering the boat.
OK

¡NOTA!
Cuando la llave de contacto está conectada al sistema (capítulo 3), el sistema automáticamente se conectará/desconectará al encender/apagar el motor.

10 APAGADO DEL SISTEMA

10.1 APAGADO DEL SISTEMA CON ÚNICO PANEL

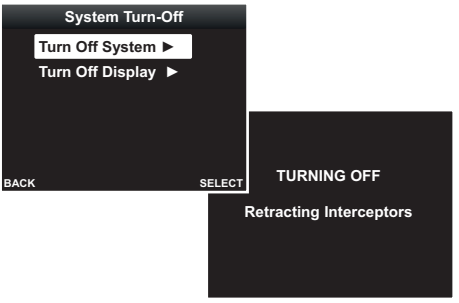
1. Para apagar el sistema mantenga pulsado el botón de encendido.
2. Un temporizador aparecerá en la pantalla
3. Mantenga pulsado el botón de Encendido hasta que finalice la cuenta atrás.
4. El sistema se apaga automáticamente y los interceptores se recogen.



10.2 APAGADO DEL SISTEMA CON MÚLTIPLES PANELES

Si el sistema dispone de más de un panel instalado, seleccione o bien el apagado de ese panel o de todo el sistema.

1. Para apagar el sistema mantenga pulsado el botón de encendido.
2. A: Seleccione la desconexión de la pantalla y pulse seleccionar para apagar esa pantalla. Pulse el botón de encendido para volvera a iniciar
   o
   B: Seleccione la desconexión de todo el sistema para apagar y recoger los interceptores



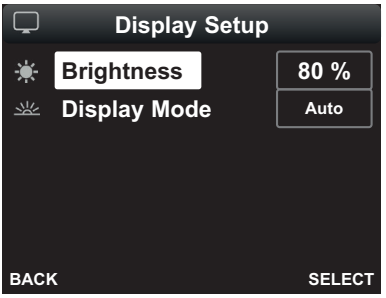
10.3 INSTALACIÓN DE LA LLAVE DE CONTACTO

Si el sistema está configurado para que cuando gire la llave de contacto para arrancar el motor (capítulo 3), el sistema arrancará automáticamente.

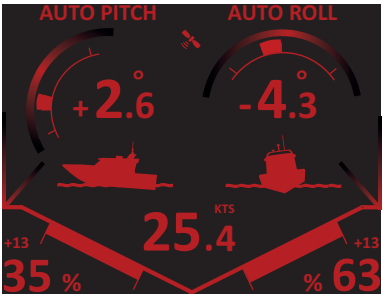
11 CONFIGURACIÓN DE PANTALLA

1. Pulse el botón MENU
2. Seleccione la opción DISPLAY.

3. Seleccione BRIGHTNESS para ajustar el nivel de brillo. Esta opción no se podrá ajustar si el DISPLAY MODE está en automático
4. Seleccione DISPLAY MODE y cambie de modo AUTO (por defecto) diurno/nocturno.



¡NOTA!
Con la pantalla en modo AUTO el ajuste del brillo se produce automáticamente en función de la luz ambiental, pasando de modo diurno a nocturno automáticamente.



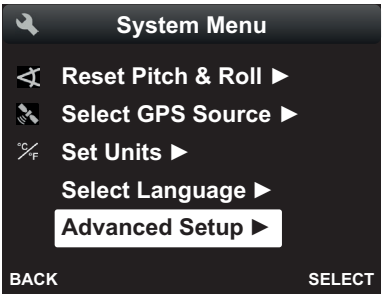
12 CONFIGURACIÓN AVANZADA

12.1 REINICIO A VALORES DE FÁBRICA

Para reiniciar los valores de fábrica y las curvas de trimado automáticos, realice un reinicio a valores de fábrica.

⚠IMPORTANTE Los valores de fábrica reinicia todos los parametros del sistema. Puede realizar copias de seguridad y reinstalar sus curvas (capítulo 12.2) una vez haya realizado el reinicio.

1. Pulse el botón MENU
2. Seleccione la opción ADVANCED SETUP



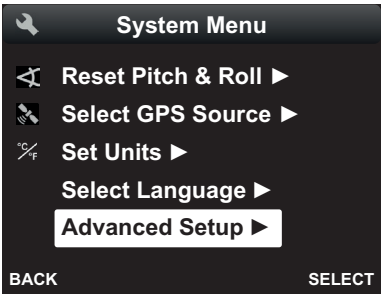
3. Seleccione FACTORY RESET.
4. Pulse OK en la ventana emergente para confirmar.
5. El sistema reiniciará ahora todos los valores y se apagará.
6. Inicique el sistema y configurelo de nuevo (capítulo 5)

12.2 IMPORTAR/EXPORTAR CONFIGURACIÓN

Realice una copia de seguridad en un USB para guardar y transferir sus curvas personalizadas.

⚠MPORTANTE Para esta función es necesario que el USB esté en formato FAT·32

1. Presione el botón MENU
2. Seleccione ADVANCED SETUP



3. Abra la tapa del USB (A) en la parte posterior de la pantalla de control que le permite acceso al puerto USB

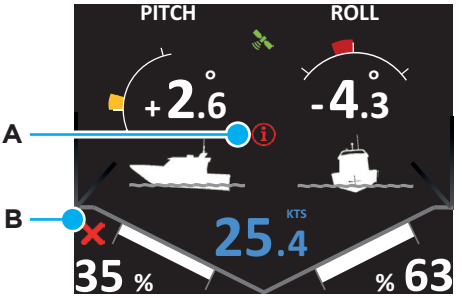
4. Seleccione curva de trimado IMP/EXP o configuración de sistema IMP/EXP

5. Recuerde quitar la memoria USB y volver a colocar la tapa en su lugar al finalizar.

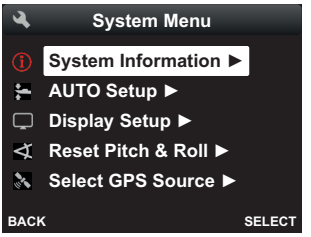
13 SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

13.1 INFORMACIÓN DE PROBLEMAS DEL SISTEMA

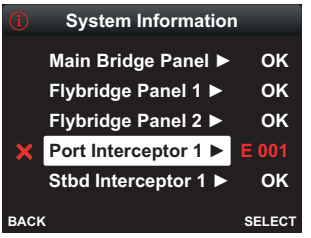
Un indicador parpadeante (A) en la pantalla muestra que el sistema requiere asistencia. Un simbolo de error del interceptor (B) aparece cuando uno o mas interceptores tienen problemas. Para una completa lista de corección de errores y acciones correctivas ver capítulo 13.3



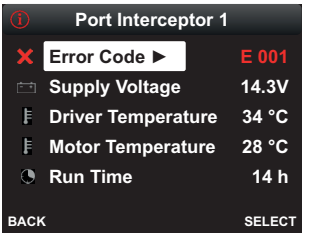
1. Pulse el botón MENU
2. Seleccione SYSTEM INFORMATION



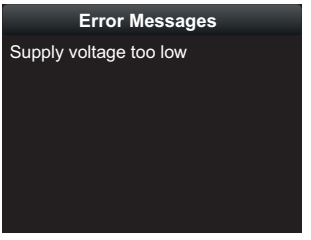
3. Seleccione una fila con código de error



4. Seleccione el código de error.

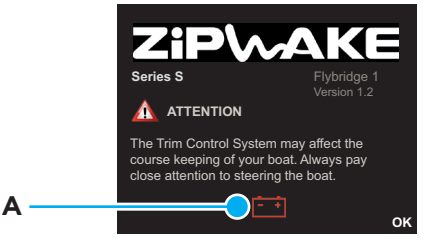


5. Lea el código de error y acuda al capítulo 13.3 para acciones correctivas.



13.2 AVISO DE NIVEL DE BATERÍA

Revise el estado de la batería si aparece un símbolo de error (A) cuando el sistema se enciende.



13.3 MEDIDAS DE SOLUCIÓN DE PROBLEMAS

Compruebe las acciones correctoras que se describen a continuación para resolver problemas. Visite www.zipwake.com para la última actualización de la información de los equipos, software upgrades y acciones correctoras. Si el problema persiste, contacte con su distribuidor.

Mensaje de error de panel de control

Tensión de alimentación baja
- Compruebe el estado de la batería (>12V).
- Compruebe el cableado de la batería

Tensión de alimentación alta
- Compruebe el cable de la unidad de distribución
- Compruebe la tension de la alimentación (12-32V).

Fallo en botones o ruedas del panel de control
- Compruebe que no estén bloqueados.
- Utilice agua dulce para limpiar suciedad en el panel frontal.

Acc/gyro error
- Apaga el sistema durante 10 minutos y reinicie.

Panel de temperatura demasiado alta
- Compruebe que el panel no está cerca de una fuente de calor
- Pruebe a instalar el panel en una zona más fría

Error de programa
- Reinicie el sistema
- Visite www.zipwake.com para actualizaciones que resuelvan el problema

Interceptor no conectado
- Compruebe el estado de los cables del servo
- Limpie y reconecte las conexiones de la unidad de distribución

Error de comunicación
- Compruebe el estado de los cables
- Limpie y reconecte las conexiones de la unidad de distribución y del panel de control.

Sin señal de GPS
- Compruebe la señal de GPS en el menu de GPS, normalmente en AUTO
- Si una antena de GPS NMEA2000 o externa está instalada, compruebe el cableado.
- Compruebe la alimentación de la unidad de GPS NMEA2000
- Limpie y reconecte el cableado

Mensaje de error de servo/interceptor

Tensión de alimentación baja
- Comrpeuebe el estado de la batería (>12V).
- Compruebe el cableado de la batería
- Compruebe el cableado de la unidad de disttribución

Tensión de alimentación alta
- Compruebe la tensión de la alimentación (12-32V).

Poco movimiento del interceptor
- Reinicie el sistema
- Quite la tapa frontal del interceptor y compruebe que las láminas estén limpias
- Reinstala la carcasa frontal y compruebe que la parte móvil se mueve correctamente.

Excesivo movimiento del interceptor
- Reinicie el sistema
- Quite la tapa frontal del interceptor y compruebe que las láminas estén limpias
- Reinstala la carcasa frontal y compruebe que la parte móvil se mueve correctamente.

Fallo electrónico
- Reinicie el sistema
- Visite www.zipwake.com para ayuda

Sobrecarga, interceptor atascado
- Compruebe que no exista excesiva pintura o suciedad en las palas del interceptor
- Quite la tapa frontal del interceptor y compruebe que las láminas estén limpias
- Reinstala la carcasa frontal y compruebe que la parte móvil se mueve correctamente.

Temperatura alta del servo
- Apaga el sistema durante 10 minutos y reinicie.

Temperatura alta del servo
- Apaga el sistema durante 10 minutos y reinicie.

Fallo del sensor HALL
- Apaga el sistema durante 10 minutos y reinicie.

Fallo del motor
- Apaga el sistema durante 10 minutos y reinicie.

13.4 OTROS ERRORES

El sistema de control automático permanece apagado o se enciende y apaga constantemente (puede ocurrir si hay error en la señal de GPS)

- Compruebe el mensaje parpadeante, cuando activa el control automático de trimado
- Compruebe el menú de mensajes para resolver el problema.

El sistema de control dinámico de trimado se apaga y enciende
(error en la señal de GPS.

- Compruebe el estado de la señal de GPS en el menu de GPS, seleccione GPS AUTO
- Conecte una señal de GPS NMEA2000 si está disponible, dirijase al diagrama de instalación.
- Instale una antena Zipwake externa de GPS al panel que esté bajo cubierta, diríjase al manual de instalación.

El barco reacciona hacia babor cuando la rueda se gira a estribor en velocidad

- Compruebe que los interceptores están correctamente instaladas en la unidad de distribución. Diríjase al diagrama de instalación para ver el correcto cableado

14 MANTENIMIENTO

⚠ADVERTENCIA Nunca fuerza manualmente la parte movil del interceptor y tenga cuidado con los bordes afilados, cuando esté cerca del interceptor.

⚠MPORTANTE Use siempre los controles para accionar el movimiento del interceptor, nunca intente realizarlo a mano.

14.1 BOTADURA

Pinta el interceptor con patente, antes de la botadura de su barco. Si es posible utilice patente en spray recomendada. Cuando la patente esté seca, quite el exceso de pintura entre las palas del interceptor. Antes de botar el barco, mueva las palas del interceptor usando los controles comprobando que se mueven libre y correctamente. Diríjase al manual de instalación.

14.2 VARADA

⚠MPORTANTE Cuando su barco sea izado fuera del agua, no coloque ningún elemento que pueda dañar los interceptores o bloquearlos

Después de que su barco haya sido sacado del agua utilice un limpiador a presión para utilizar restos de porqueria en el interceptor. Saque completamente las cortinas de los interceptores utilizando los controles y limpielos. Compruebe daños en las aletas. Cuando la limpieza esté completada recoja los interceptores, utilizando el sistema. Compruebe el cableado del interceptor, si el barco va a estar varado fuera del agua durante largos periodos de tiempo, recomendamos que temporalmente se retiren las tapas frontales de los interceptores y cuidadosamente se limpie la parte interior.

⚠MPORTANTE Cuando se limpie el panel de control:

- Utilizar solamente agua dulce y un trapo
- No frotar la pantalla para evitar arañarla.
- No utilice productos abrasivos o ácidos para su limpieza.
- No usar agua a presión

15 ACTUALIZACIÓN DEL SISTEMA

El sistema de control dinámico de trimado Zipwake se puede actualizar descargandose las actualizaciones en www.zipwake.com

⚠MPORTANTE El software se debe guardar en la raíz de un USB en formato FAT32

1. Descarga el software de www.zipwake.com.
2. Copie el software en la raiz del USB
3. Retire la tapa (A) para acceder al puerto USB en la parte posterior del panel de control.
4. Reinicie el sistema y siga las instrucciones de la pantalla.
5. Recuerde retirar el USB y volver a colocar la tapa USB del panel de control.

¡NOTA!
Su configuración del sistema y las curvas de control de trimado no se pierden al actualizar el sistema a cualquier otra versión. Puede volver a una versión anterior del software sin problema.

Visita www.zipwake.com y www.nautica-profesional.com para más información:

- Manual de operación e instalación en diferentes idiomas.
- Especificaciones del producto, incluyendo lista de repuestos y accesorios
- Ejemplos de utilización y opciones de montaje
- Planos y modelos 3D de todos los componentes
- Actualizaciones de software para su control dinámico de trimado

1913 PASCH 2013

ZiPWAKE

www.zipwake.com